Partial Translation of Japanese Laid-Open Patent Publication No. 58-41250 (Published on September 10, 1983)

Japanese Patent Application No. 53-13979 (Filed on February 8, 1978)

Title: Pallet-Stopping Device And Pallet-Stopping Mechanism for Conveyance Apparatus Applicant: NITTOSEIKO CO., LTD.

#### (Claim 1)

1. A pallet-stopping device for a conveyance apparatus comprising:

a pallet 1 disposed on a conveying path and including a sprocket 3, said sprocket 3 being engaged with and moved together with a circulating chain 2 without spinning out, while the sprocket 3 spins out when a predetermined force is applied;

a stopper block 10 disposed projectably by a predetermined amount toward a direction perpendicular to said conveying path, said stopper block 10 including a sliding slope 10a, whose end protrudes slantingly toward said conveying path with respect to a conveying direction of said pallet 1, said sliding slope 10a being slidable on a stopper pin 4 disposed on said pallet 1, said stopper block 10 retreating as said pallet 1 moves;

a reciprocating drive source operatively

connected to said stopper block 10, said reciprocating drive source making said stopper block 10 position and fix said stopper pin 4 by fitting said stopper block 10 into a lock groove 10c formed on said stopper block 10 when said pallet 1 reaches a predetermined position, said reciprocating drive source further operating said stopper block 10 to move said pallet 1 together with said chain 2 by releasing said stopper pin 4 from said lock groove 10c, when working operation by an operation unit is completed; and

a supporting plate 5 fixing said reciprocating drive source to a base.

## ⑩特 許 公 報(B2)

昭58-41250

⑤Int.Cl.³

0 4

B 65 G 47/88 B 23 Q 7/16 41/02 識別記号

庁内整理番号 C-7626-3F

C-7626-3 F 6624-3 C 7528-3 C 2040公告 昭和58年(1983)9月10日

発明の数 2

(全省頁)

1

函移送装置のパレツト停止装置及びパレツト停止
制御機構

②特 願 昭53-13979

②出 願 昭53(1978) 2月8日

⑥公 開 昭54—106973

③昭54(1979) 8 月22日

⑦発 明 者 村角 博 綾部市栗町佃51の6番地

⑦発 明 者 川辺 修 綾部市上野町小倉31番地

70発 明 者 足立 和博 綾部市青野町西青野 9 番地

⑦出 願 人 日東精工株式会社綾部市井倉町梅ケ畑20番地

(出願人において、実施許諾の用意がある。)

66引用文献

寒 開 昭52-139282 (JP, U)

#### の特許請求の範囲

1 循環移動するチェーン2に係合して空転しないで一体移動するとともに所定の抵抗力が加わると空転するスプロケツト3を有するパレツト1を移送軌道上に設け、

パレツト1の移送方向に対して端面が移送軌道 25 へ向つて傾斜突出するとともにパレツト1に植設したストツパーピン4が摺動する摺動斜面10 aを有してパレツト1の移動により後退するストツパーブロツク10を前記移送軌道に対して直角方向に所定量だけ出入自在に配置し、 30

しかもパレツト1が所定位置へ達すると、前記ストツパーピン4をストツパーブロツク10に形成したロツク薄10cに篏合して位置決め固定し且つこの位置において作業ユニツトによる作業が終了すると、ストツパーピン4とロツク溝10cとの篏合を解除してパレツト1が前記チェーン2と一体移動するよう前記ストツパーブロツク10

を動作させる往復駆動源をストツパープロック10 に連動連結し、

2

との往復駆動源を機台に固定した支持板 5 に取付けたことを特徴とする移送装置のパレット停止装置。

2 循環移動するチェーン 2 に係合して空転しないで一体移動するとともに所定の抵抗力加わると空転するスプロケット 3 を有するパレット 1 を移送軌道上に設け、

10 パレツト1の移送方向に対して端面が移送軌道 へ向つて傾斜突出するとともにパレツト1に植設 したストツパーピン4が摺動する摺動斜面10a を有してパレツト1の移動により後退するストツ パープロツク10を前記移送軌道に対して直角方 向に所定量だけ出入自在に配置し、

しかもパレツト1が所定位置へ達すると、前記ストツパーピン4をストツパーブロツク10に形成したロツク溝10cに篏合して位置決め固定し且つこの位置において作業ユニツトによる作業が20 終了すると、ストツパーピン4にロツク溝10cとの篏合を解除してパレツト1が前記チェーン2と一体移動するよう前記ストツパーロツク10を動作させる往復駆動源をストツパーブロツク10に連動連結し、

更に圧空気源14を前記作業ユニツトの作業終 了信号により動作する電磁弁15に接続し、

この電磁弁 15 をパレット 1 の通過により動作する切換弁 12 に接続し、

ての切換弁12を流体の流量を調節自在な逆止 カ め弁付流量調節弁16に接続し、

この逆止め弁付流量調節弁16を前記往復駆動源の一方の室7aに接続し、

この往復駆動源の他方の室 7 b を前記電磁弁 15 に接続したことを特徴とする移送装置のパレ ツト停止制御機構。

発明の詳細な説明

本発明はワークを載置したパレツトを順次作業

4

ステーションに移送する移送装置において、この パレツトを夫々の作業ステーションにて正確に停 止させ位置決め固定するパレツト停止装置及びそ れに使用する制御機構に関するものである。

従来このような装置にはチェーン等の移送手段により移送軌道上を運ばれてくるパレットを移送速度を減じることなく急激に停止させているものがほとんどであり、このため移送速度を高速にすることが不可能であつた。またまれに移送速度を作業ステーションの近くにて減じるようにしたものもあるが十分な減速効果を得ることができないのが現状である。このためパレットの停止時にストッパーとの衝突による衝撃や振動が伝わるからパレット上に載置されたワークの位置がずれたり、またワークが損傷する等の問題が生じている。

本発明はこのような問題点を解消し、パレツトが作業ステーションにて正確に停止するようあらかじめ十分な減速作用を生ずるようにすることを目的とするものであり、以下図面に基づきその実施例を説明する。

第1図及び第2図において、1はワーク(図示 せず)を位置決め載置し、循環移動するチェーン 2により水平方向を前方へ運ばれるパレツトであ る。このパレツト1にはチエーン2と嚙み合うス プロケツト3,3がパレツト1の前後に取付けて ある。このスプロケツト3,3はパレツト1の前 進時にあらかじめ調整された抵抗力より大きい力 が作用するとチェーン 2との連結が解除されて空 転し、その抵抗力より小さい場合は空転しないよ うあらかじめ調整されており、スプロケツト3, 3はチエーン2の移動によりパレツト1を所定位 置へ一体移動させている。パレツト1の上面には ストツパービン4が植設されており、このストツ パーピン4はパレツト1と一体に形成されていて あよい。作業ステイションにおいて、移送軌道上 35 れている。 の直角方向にはパレツト停止装置があり、これは 機台(図示せず)に固定された支持板5に設けら れている。支持板5にはガイド板6,6を介して エアーシリンダイが揺動動自在に取付けてあり、 このエアーシリンダ 7 のピストンロッド 8 の先端 40 には連結ピン 9 によりストツパープロツク 1 0 が ピン結合されている。このストツパーブロツク 10は前記ガイド板6,6に両端が支持されてい る支持ピン11を中心に回転自在に設けてあり、

前記ピストンロツド8の往復動作により時計又は 反時計方向に回転可能で且つ先端が前記移送軌道 に直角方向に所定量だけ出入自在である。

ストツパーブロツク10の先端には第7図に示 すようにパレツト1の移送方向に対して端面が移 送軌道へ向つて傾斜突出するとともに、前記パレ ツト1のストツパーピン4が摺動する摺動斜面 10a、平行面10b、V字状のロツク溝10c は前記パレツト1のストツパーピン4が嵌まり込 むよう形成されている。また第1図に示す12は エアーシリンダ7の圧空気の切換弁であり、12a はパレツト1に取付けた作動板13の転動面13a を転動し、この切換弁12を切換えるよう動作す るローラである。とのローラ12aが転動する作 15 動板 1 3 の転動面 1 3 a の両端には第8図に示す ように傾斜面が設けてあり、パレツト1のストツ パーピン4がストツパーブロツク10の摺動斜面 10aに接すると同時に切換弁12がONに切換 わり、ストツパーピン 4 がロツク溝 1 0 c に 嵌ま るとローラ12aが作動板13の転動面13aか ら外れ、再び上記切換弁12が0FFに切換わる よう調節されている。

次に圧空気の制御回路について示すと、第9図 Aに示すように圧空気源14からの圧空気は他の 作業ユニット(図示せず)からの作業終了の信号を受けて切換わる電磁弁15に接続されている。 この電磁弁15は前記切換弁12に接続されており、これは前記作動板13によりON又はOFF に切換え動作を行なうものである。更に切換弁 12は逆止め弁付流量調節弁16の一端に接続されており、この流量調節弁16の圧空気の吐出量は調節自在である。逆止め弁付流量調節弁16の他端はエアーシリンダ7の一方の室7aと接続してあり、他方の室7bは前記電磁弁15に接続されている。

次に動作を説明する。第1図に示すようにチェーン 2によりパレット1が移送軌道上を前方へ移送されると、ストッパーピン 4はストッパープロック10の摺動斜面10aに接触する。このときに切換弁12があらかじめローラ12aと作動板13の接触関係において調節されているため、ONに切換わり、圧空気は第9図に示した回路を通るがエアーシリンダ7の室7aへの連通が遮断される。一方パレット1はストッパーピン4がストッ

5

パープロツク10 しながら右方へ前進するため、第3図および第4図に示すようにパレツト1の移送力を徐々に減じるよう作用しながらストツパープロツク10は反時計方向に回転し、ピススリンロッド8は押されてエアーシリンダ7内に後退する。この時第9図Bに示すように室7aの圧空気は逆止め弁付流量調節弁16を通り、徐々に外部に排出される。この圧空気の排出作用により、抵抗が加わるので、徐々にパレツト1は前方への移動が減速され、チェーン2に嚙み合つているスプロケット3,3は空転を開始する。

このようにパレツト1が減速されて徐々に停止 位置に達すると、ストツパーピン 4はストツパー プロツク10のロツク溝10cに嵌まり、同時に 作動板13からローラ12aが外れるため、第9 図Aに示すように切換弁12が再びOFFに切換 わり、圧空気は切換弁12から逆止め弁付流量調 節弁16を通り、エアーシリンダ7の室7aに入 り、ピストンロツド8は前進する。このピストン ロツド8の前進により、ストツパープロツク10 は支持ピン11を中心に時計方向に回転し、第5 図に示すようにストツパービン4を固定し、パレ ツト1を位置決めする。このパレツト1の固定時 に作業ユニツトにより作業が行なわれて終了する と、作菜ユニツトからの終了信号を受ける電磁弁 15が第9図Cに示すようにONに切換わり、圧 空気がエアーシリンダ 7 の室 7 b に入り、室 7 a の圧空気は外部に排出されて第6図に示すように ストツパーブロツク10は反時計方向に回転し、 ストツパーピン 4 がストツパープロツク 1 0 から 外れるため、再びスプロケツト3,3は空転を停 止してチェーン 2 と嚙み合つてパレツト 1 は前方 へ移送される。そしてそのパレツト1が作業ステ –ションの位置から前方へ移送されたことを確認 するスイツチ(図示せず)が入ると、電磁弁15 は再びOFFとなり、第9図Aに示すように元の 状態に復帰し、ストツパーブロツク10がピスト ンロツド8の前進により時計方向に回転し、次の パレツト1が到着すると再び以上の動作を繰返す。

更に他の実施例を説明すると、前記ストツパーブロック10は支持ピン11を中心にピストンロッド8の前後動作により時計又は反時計方向に回転しているが、このストツパーブロック10はピストンロッド8と同様に前後動作をするようにし

てもよくの場合は圧空気の制御回路は同じであるが、エアーシリンダ 7を前記ガイド板 6 , 6 に固定し、しかもストッパープロック 1 0 が前後

に固定し、しかもストッパープロック TUか前後 動作を行なうようにガイドレール(図示せず)に 案内されるようにすれば十分に目的が達成される ものである。

6

以上の説明から明らかなように本発明は循環移 動するチェーン2に係合して空転しないで一体移 動するとともに所定の抵抗力が加わるとこのチェ 10 -ンにより空転するスプロケット 3を有するパレ ツト1を移送軌道上に移送可能に設け、パレツト 1の移送方向に対して端面が移送軌道へ向つて傾 斜突出するとともにパレツト1に植設したストツ. パーピン 4 が摺動斜面 1 0 a を有してパレツト 1 の移送力により後退するストツパープロツク10 を前記移送軌道に対して直角方向に所定量だけ出 入自在に配置し、しかもパレツト1が所定位置へ 達すると、前記ストツパーピン4をストツパーブ ロツク10に形成したロツク隣10 cに嵌合して 20 パレツト1を位置決め固定し且つこの位置におい て作業ユニツトによる作業が終了すると、ストツ パーピン4とロツク幣10cとの嵌合を解除して パレツト1がチエーン2と一体移動するよう前記 ストツパープロツク10を動作させる往復駆動源 をストツパーブロツク10に連動連結し、この往 復駆動源を機台に固定した支持板5に取付けたも のである。

このため、低速及び高速化された全ての移送装置において、所定の作業ステーションにてパレツ 30 トの移送速度を確実に滅速させることができる。また出入自在なストツパーブロツクをパレツトのストツパービンが摺動する位置に設けてストツパーブロツクの後退阻止力を調節するだけでよいからストツパーブロツクとパレツトとは取付け位置 35 関係を高精度にする必要がなくなるとともに組立作業が簡単となり確実な動作が得られる。更にストツパープロツクとこれに嵌まるパレツトのストッパーピンとの間に塵埃及び油脂等が付着しても、これに影響されることなく、パレツトは常に所定 40 位置にて位置決め固定され、パレツト固定位置がずれることが皆無となる。

更に圧空気源14を前記作業ユニットの作業終 了信号により動作する電磁弁15に接続し、この 電磁弁15をパレット1の通過により動作する切 7

換弁12に接続し、この切換弁12を流体の流量を調節自在な逆止め弁付流量調節弁16に接続し、この逆止め弁付流量調節弁16を前記往復駆動の一方の室7a接続し、この往復駆動源の他方の室7bを前記電磁弁15に接続し、パレツト1のを送速度を徐々に減速し、所定の位置に固定するようにした構成も有できるからパレツト上に載したワークの位置がずれたり、ワークが損傷したりすることが皆無となる。またパレツトは徐々に減速されて停止するものであるため、パレツト移送の高速化が可能となるが作業能よることができる等の顕著な効果を有するものである。

#### 図面の簡単な説明

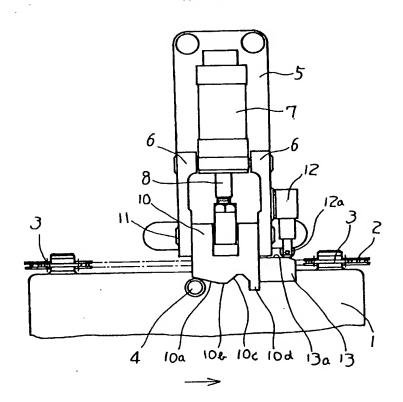
第1図は本発明を示す平面図、第2図は第1図 の要部を示す一部断面左側面図、第3図はパレツ

トの減速を示す平面図、第4図は第3図の要部断面左側面図、第5図はパレツトの位置決め固定を示す平面図、第6図はパレツトの位置決め固定の解除を示す要部断面左側面図、第7図はストツパーブロツクの拡大斜視図、第8図は作動板の拡大斜視図、第9図は本発明の動作を示す制御回路図、である。

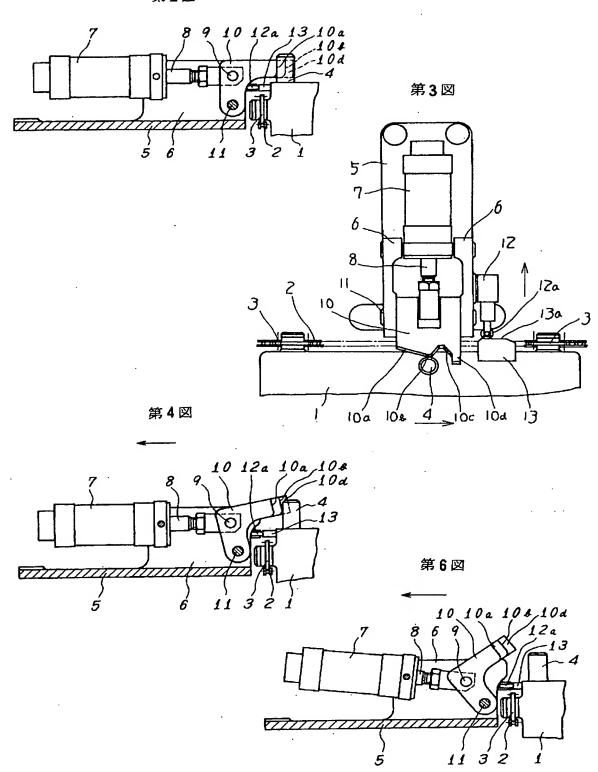
8

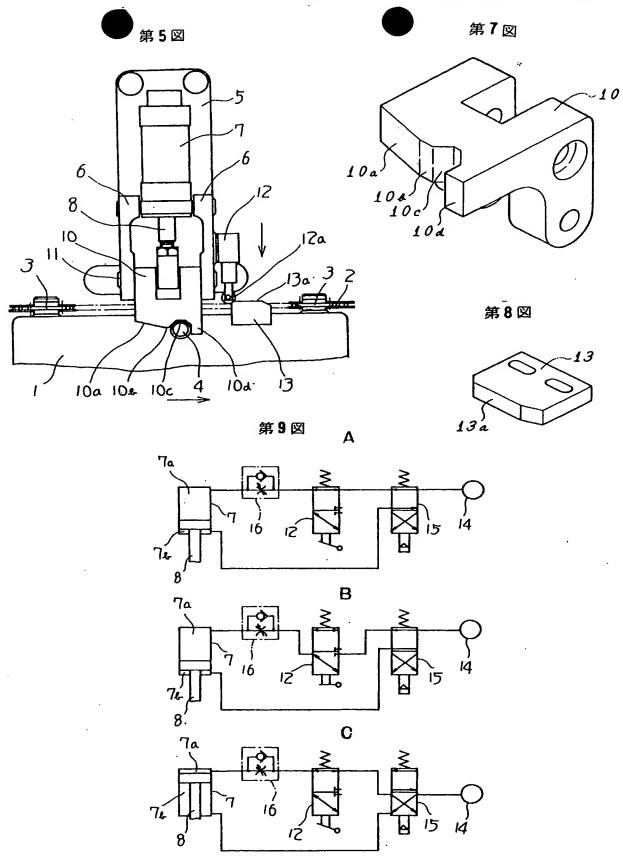
1はパレツト、2はチェーン、3はスプロケツト、4はストツパーピン、5は支持板、6はガイ10 ド板、7はエアーシリンダ、7a,7bは室、8はピストンロツド、9は連結ピン、10はストツパーブロツク、10aは摺動斜面、10bは平行面、10cはロツク溝、10dは突部、11は支持ピン、12は切換弁、12aはローラ、13は15 作動板、13aは転動面、14は圧空気源、15は電磁弁、16は逆止め弁付流量調節弁。

第1図



第2図





# This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

### **BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

□ BLACK BORDERS
□ IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
□ FADED TEXT OR DRAWING
□ SKEWED/SLANTED IMAGES
□ COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS
□ GRAY SCALE DOCUMENTS
□ LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT
□ REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY

## IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

☐ OTHER:

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.